

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平11-188678

(43)公開日 平成11年(1999)7月13日

(51)Int.Cl.⁶
B 25 J 13/00
5/00
9/16
G 05 B 15/02
// G 05 D 1/02

識別記号

F I
B 25 J 13/00
5/00
9/16
G 05 D 1/02
G 05 B 15/02

Z
E
H
H

審査請求 未請求 請求項の数9 O.L (全12頁)

(21)出願番号 特願平9-353935

(22)出願日 平成9年(1997)12月22日

(71)出願人 000002185

ソニー株式会社

東京都品川区北品川6丁目7番35号

(72)発明者 藤田 雅博

東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー
株式会社内

(72)発明者 尾山 一文

東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー
株式会社内

(74)代理人 弁理士 田辺 恵基

(54)【発明の名称】 ロボット装置

(57)【要約】

【課題】ロボット装置において、機能及び性能を容易に向上させ得るようにする。

【解決手段】本発明は、所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、各構成ユニットをそれぞれ所定状態に駆動制御する制御手段を設けるようにしたことにより、制御手段を容易に交換することができ、かくして機能及び性能を容易に向上させ得るロボット装置を実現することができる。また本発明は、所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段を設けるようにしたことにより、記憶手段をこれに記憶された動作タイプ情報とは異なる動作タイプ情報が記憶された記憶手段に容易に交換することができ、かくして機能及び性能を容易に向上させ得るロボット装置を実現することができる。

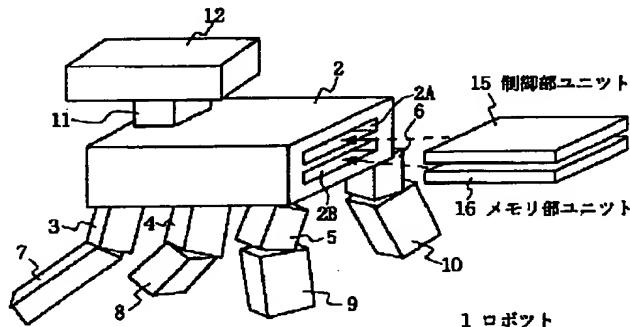


図1 第1の形態によるロボットの構成

【特許請求の範囲】

【請求項1】複数の構成ユニットを連結するようにして構築されるロボット装置において、所定の上記構成ユニットに着脱自在に装填され、各上記構成ユニットをそれぞれ所定状態に駆動制御する制御手段をえることを特徴とするロボット装置。

【請求項2】所定の上記構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段を見え、上記制御手段は、上記記憶手段から上記動作タイプ情報を読み出し、当該読み出した上記動作タイプ情報に応じて各上記構成ユニットをそれぞれ駆動制御することを特徴とする請求項1に記載のロボット装置。

【請求項3】所定の上記構成ユニットに保持され、各上記構成ユニットが連結されて構築された形態を各上記構成ユニットのそれ固有のユニット情報によつて表す形態情報を記憶する第1の記憶手段と、所定の動作プログラムとを記憶する第2の記憶手段とを見え、上記制御手段は、上記第1及び第2の記憶手段からそれぞれ記憶された上記形態情報及び上記動作プログラムを読み出し、当該読み出した上記形態情報及び動作プログラムに基づいて各上記構成ユニットを所定状態に駆動制御することを特徴とする請求項1に記載のロボット装置。

【請求項4】上記形態情報は、各上記構成ユニットの連結状態を表すツリー構造でなることを特徴とする請求項3に記載のロボット装置。

【請求項5】複数の構成ユニットを連結するようにして構築されるロボット装置において、所定の上記構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段をえることを特徴とするロボット装置。

【請求項6】複数の構成ユニットを連結するようにして構築されるロボット装置において、各上記構成ユニットが連結されて構築された形態を各上記構成ユニットのそれ固有のユニット情報によつて表す形態情報を記憶する第1の記憶手段と、所定の動作プログラムを記憶する第2の記憶手段と、单数又は複数の上記構成ユニットに追加して連結される单数又は複数の追加構成ユニットと、上記第1及び第2の記憶手段からそれぞれ上記形態情報及び上記動作プログラムを読み出し、当該読み出した上記形態情報を各上記構成ユニットに連結された上記追加構成ユニットに基づいて変更し、当該変更した上記形態情報及び上記読み出した上記動作プログラムに基づいて各上記構成ユニット及び各上記追加構成ユニットを駆動制御する制御手段とをえることを特徴とするロボット装置。

【請求項7】上記形態情報は、各上記構成ユニットの連結状態を表すツリー構造でなることを特徴とする請求項6に記載のロボット装置。

【請求項8】上記制御手段は、

所定の上記構成ユニットに着脱自在に装填されることを特徴とする請求項6に記載のロボット装置。

【請求項9】所定の上記構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段を見え、上記制御手段は、上記記憶手段から上記動作タイプ情報を読み出し、当該読み出した上記動作タイプ情報と、上記変更した上記形態情報及び上記動作プログラムとに基づいて応じて各上記構成ユニットをそれぞれ所定状態に駆動制御することを特徴とする請求項6に記載のロボット装置。

【発明の詳細な説明】**【0001】**

【目次】以下の順序で本発明を説明する。

【0002】発明の属する技術分野

従来の技術(図12)

発明が解決しようとする課題(図12)

課題を解決するための手段(図1～図6)

発明の実施の形態

(1) 第1の実施の形態

(1-1) 第1の実施の形態によるロボットの構成(図1～図5)

(1-2) 第1の実施の形態による動作及び効果(図1～図5)

(2) 第2の実施の形態

(2-1) 第2の実施の形態によるロボットの構成(図6～図9)

(2-2) 第2の実施の形態による動作及び効果(図6～図9)

(3) 他の実施の形態(図1～図11)

発明の効果

【0003】

【発明の属する技術分野】本発明はロボット装置に関し、例えば自律移動型のロボットに適用して好適なものである。

【0004】

【従来の技術】従来、この種のロボットとしては、図12(A)に示すような4足歩行型や、図12(B)に示すような2足歩行型、図12(C)に示すような車型、又は図12(D)に示すような2輪推進型等のように各種形態のものがある。

【0005】通常、これら各種ロボットは、例えば胴体部ユニット内部に収納された汎用の計算機又はCPU(Central Processing Unit)ボードに搭載されたCPUによってその2足歩行型や4足歩行型等の形態に応じた動作プログラムを実行させることによりその形態に応じて動作し得るようになされている。

【0006】ところでこの種のロボットとして、最近では、当該ロボットを構成する胴体部ユニットや、頭部ユニット等の各構成ユニットをシリアルバスを介して連結

させることにより、CPUによってこれら各構成ユニットの連結のしかたを検出し、この検出結果に基づいてロボットの形態を自動的に判断するものがある。

【0007】またこの種のロボットとして、動作プログラムをロボットの形態に依存しない「前進」、「後退」等のような大まかな動作命令を出す上位のプログラム

(以下、これを上位動作プログラムと呼ぶ)と、この命令に応じて実際にロボットを前進させるために当該ロボットの形態に依存して各構成ユニットをそれぞれ所定状態に駆動制御する下位のプログラム(以下、これを下位動作プログラムと呼ぶ)とに分離することにより、ロボットの形態に依存しない上位動作プログラムを異なるロボット間で共通に利用することができるようとしたものもある。

【0008】さらにこの他には、ロボットの各構成ユニットをシリアルバスを介して着脱自在に連結させると共に、CPUによりロボットの形態を分類し、この分類結果に基づいて動作プログラムをどのように選択するか、すなわち各構成ユニットをどのような意味(例えば右足や、左足等)で動作させるかを決定することにより、各構成ユニットの連結のさせかたを変えてロボットの形態を変更してもこの形態に対応する動作プログラムを自動的に選択して実行せるものもある。

【0009】ところがロボットの各構成ユニットをシリアルバスを介して着脱自在に連結することは、ロボットのデザインに自由度をもたせることができるものの、ロボットの形態を変更させないように予め一体型に設計するほうが、よりロボットのデザインに自由度をもたせることができ、あるいはロボットを安価に構成することができる。因みにこのようにロボットを一体型に設計することは、各構成ユニットを着脱自在に連結する方法の特殊な場合とみなすことができると共に、上位動作プログラムの汎用性を保証することもできる。

【0010】

【発明が解決しようとする課題】ところでこの種のロボットとして、CPUボードをVME (Versa Module Europe) バスやPCI (Peripheral Component Interconnect) バス等のパラレルバスを介して胴体部ユニット内部に着脱自在に装填する方法が考えられており、この方法によればCPUの性能が毎年2倍に向かうことから性能の向上したCPUが搭載されたCPUボードに交換することができる利点がある。

【0011】ところがこの方法では、CPUボードに設けられたメモリに動作プログラム(階層構造の場合は下位動作プログラム)が書き込まれているため、CPUボードの交換毎にこのCPUボードがアクセスできるホストコンピュータ等から新たなCPUボードのメモリに上述した動作プログラム(又は下位動作プログラム)をダウンロードする必要があり、このためCPUポートの交換作業が煩雑になり当該CPUボードを容易には交換し

難い問題があつた。

【0012】本発明は以上の点を考慮してなされたもので、機能及び性能を容易に向上させ得るロボット装置を提案しようとするものである。

【0013】

【課題を解決するための手段】かかる課題を解決するため本発明においては、複数の構成ユニットを連結するようにして構築されるロボット装置において、所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、各構成ユニットをそれぞれ駆動制御する制御手段を設けるようにした。

【0014】この結果、制御手段を容易に交換することができる。

【0015】また本発明においては、複数の構成ユニットを連結するようにして構築されるロボット装置において、所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段を設けるようにした。

【0016】この結果、記憶手段をこれに記憶された動作タイプ情報とは異なる動作タイプ情報が記憶された記憶手段に容易に交換することができる。

【0017】さらに本発明においては、複数の構成ユニットを連結するようにして構築されるロボット装置において、各構成ユニットが連結されて構築された形態を各構成ユニットのそれぞれ固有のユニット情報によつて表す形態情報を記憶する第1の記憶手段と、所定の動作プログラムを記憶する第2の記憶手段と、単数又は複数の構成ユニットに追加して連結される単数又は複数の追加構成ユニットと、第1及び第2の記憶手段からそれぞれ形態情報及び動作プログラムを読み出し、当該読み出した形態情報を各構成ユニットに連結された追加構成ユニットに基づいて変更し、当該変更した形態情報及び動作プログラムに基づいて各構成ユニット及び各追加構成ユニットを所定状態に駆動制御する制御手段とを設けるようにした。

【0018】この結果、ロボットの形態が変更されても、形態情報や動作プログラムの書き換えを必要とせず、かつ制御手段を交換せずにそのまま各構成ユニットを所定状態に駆動制御するために用いることができ、かくしてロボットの形態を容易に変更することができる。

【0019】

【発明の実施の形態】以下図面について、本発明の一実施の形態を詳述する。

【0020】(1) 第1の実施の形態

(1-1) 第1の実施の形態によるロボットの構成
図1において、1は全体として第1の実施の形態によるロボットを示し、胴体部ユニット2の下面の前後左右の各隅部にそれぞれ太股部ユニット3~6及びすね部ユニット7~10が順次連結されると共に、胴体部ユニット2の上面前端部の中央に首部ユニット11及び頭部ユニット12が順次連結されて一体に形成されている。なお

以下の説明においては、胴体部ユニット2、太股部ユニット3～6、すね部ユニット7～10、首部ユニット1及び頭部ユニット12をまとめて構成ユニット2～12と呼ぶものとする。

【0021】また胴体部ユニット2の後端部側の側面には、第1及び第2のスロット2A及び2Bが設けられており、第1のスロット2Aには、PC(Personal Computer)カード構成でなる制御部ユニット15が着脱自在に装填されると共に、第2のスロット2Bには、PCカード構成でなるメモリ部ユニット16が着脱自在に装填される。

【0022】この場合図2に示すように、制御部ユニット15内部にはロボット1の動作を制御するためのCPU17等が収納されると共に、またメモリ部ユニット16内部にはマスクROM(Read Only Memory)又はフラッシュROM等の不揮発性のメモリ(以下、これを単にメモリと呼ぶ)18が収納されており、このメモリ18にペット用、ダンス用又は対戦用等のようにこのロボット1にどのようなタイプの行動をさせるかといった情報(以下、これを行動タイプ情報と呼ぶ)が予めアプリケーションプログラムとして記憶されている。

【0023】さらに胴体部ユニット2内部には、フラッシュROM等のメモリ19等が収納されており、このメモリ19に上位動作プログラムと、下位動作プログラムの一部分になり、当該上位動作プログラムの出す動作命令に付随して「立て」、「座れ」等の動作命令を出すプログラム(以下、これを中位動作プログラムと呼ぶ)との階層構造でなりロボット1に基本的な動作をさせるような動作プログラム(以下、これを基本動作プログラムと呼ぶ)と、図3に示すように、構成ユニット2～12毎の役割(「頭」、「首」等)、形状及び重心位置等の各種情報(以下、これをまとめてユニット情報と呼ぶ)をこのロボット1の形態(例えば4足歩行型)に応じて各構成ユニット2～12の連結状態を表すツリー構造にしてなる形態情報とが予め記憶されている。

【0024】そしてこのロボット1では、この胴体部ユニット2の第1又は第2のスロット2A又は2Bに制御部ユニット15又はメモリ部ユニット16が装填され、これらが胴体部ユニット2内部に保持されると、この制御部ユニット15のCPU17にカードバス20を介して胴体部ユニット2及びメモリ部ユニット16のメモリ19及び18が電気的に接続される。

【0025】かくして制御部ユニット15とメモリ部ユニット16とが胴体部ユニット2内部に保持されると、CPU17は、胴体部ユニット2のメモリ19から形態情報及び基本動作プログラムを読み出すと共に、メモリ部ユニット16のメモリ18からアプリケーションプログラムを読み出し、これら読み出した形態情報、基本動作プログラム及びアプリケーションプログラムに基づいてロボット1をその形態及び行動タイプに応じて動作さ

せることができるようになされている。

【0026】ここで実際上図4及び図5に示すように、ロボット1においては、胴体部ユニット2の第1のスロット2Aに制御部ユニット15が装填されると共に、第2のスロット2Bにメモリ部ユニット16が装填されると、当該制御部ユニット15のCPU17に第1のCPUバス21、バス使用切換器22、第2のCPUバス23、カードバスインターフェイス24及びカードバス20を順次介して胴体部ユニット2内部のシリアルバスを制御するためのSBH(Serial Bus Host)26と、メモリ部ユニット16内部のメモリ18とが電気的に接続される。因みに胴体部ユニット2内部では、SBH26にHUB(分配器)27を介してメモリ19が電気的に接続されている。

【0027】このとき制御部ユニット15のバッテリマネージャ30には、カードバス20を介して胴体部ユニット2内部のバッテリ31が電気的に接続され、これによりCPU17は、そのバッテリ31からカードバス20、バッテリマネージャ30、ペリフェラルインターフェイス32、第2のCPUバス23、バス使用切換器22及び第1のCPUバス21を順次介して電源が供給されると、フラッシュROM等のメモリ33からこれに予め記憶されているオペレーションシステム(OS:Operating System)を読み出し、当該読み出したオペレーションシステムをROMインターフェイス34、第2のCPUバス23及びSDRAM(SD-Random Access Memory)インターフェイス35を順次介してSDRAM36にダウンロードすると共に、このSDRAM36からオペレーションシステムを第1のCPUバス21を介して読み出して起動させる。

【0028】またCPU17は、胴体部ユニット2内部においてSBH26からHUB27を介してメモリ19から形態情報を読み出し、当該読み出した形態情報をHUB27、SBH26、カードバス20カードバスインターフェイス24、第2のCPUバス23及びSDRAMインターフェイス35を順次介してSDRAM36にダウンロードする。

【0029】そしてCPU17は、このSDRAM36から形態情報を第1のCPUバス21を介して読み出し、当該読み出した形態情報に基づいてロボット1の形態を認識する。

【0030】さらにバス使用切換器22がCPU17の制御のもとに、第2のCPUバス23の使用権をDMA(Direct Memory Access)コントローラ37に与えることにより、当該DMAコントローラ37は、CPU17の制御のもとに、メモリ部ユニット16内部のメモリ18からアプリケーションプログラムを読み出し、これをカードバス20、カードバスインターフェイス24、第2のCPUバス23及びSDRAMインターフェイス35を順次介してSDRAM36にダウンロードする。

【0031】そしてCPU17は、このSDRAM36からアプリケーションプログラムを第1のCPUバス21を介して読み出し、これによりこの読み出したアプリケーションプログラムに基づいてロボット1の行動タイプを認識する。

【0032】この状態においてCPU17は、上述した形態情報の読み出し時と同様の経路を辿って胴体部ユニット2内部のメモリ19から基本動作プログラムを読み出し、当該読み出した基本動作プログラムをSDRAM36にダウンロードした後、当該SDRAM36からこの基本動作プログラムを第1のCPUバス21介して読み出して起動させる。

【0033】これによりCPU17は、基本動作プログラムの上位動作プログラムから例えば「前進」といつたような所定の命令が与えられると、当該基本動作プログラムの中位動作プログラム及び形態情報に基づいてロボット1を「前進」させるために胴体部ユニット2を除く各構成ユニット3～12に対してそれぞれ必要な「右すね部を上げろ」等のような各種命令に応じた制御信号S1を生成し、これら各制御信号S1を胴体部ユニット2のSBH26を介してHUB27に与える。

【0034】この場合胴体部ユニット2のHUB27には、太股部ユニット3～6及び首部ユニット11のそれぞれ内部に収納されたHUB40がシリアルバス41を介して電気的に接続されていると共に、これら太股部ユニット3～6及び首部ユニット11内部の各HUB40には、それぞれ対応するすね部ユニット7～10及び頭部ユニット12の内部に収納されたHUB40がシリアルバス41を介して電気的に接続されている。

【0035】また太股部ユニット3～6、すね部ユニット7～10、首部ユニット11及び頭部ユニット12内部には、それぞれアクチュエータ及びセンサ等の動作に必要な電子部品43が収納されている。

【0036】これにより胴体部ユニット2のHUB27に与えられた各制御信号S1は、このHUB27からそれぞれ対応する太股部ユニット3～6、すね部ユニット7～10、首部ユニット11及び頭部ユニット12のHUB40を介して電子部品43に与えられる。

【0037】このようにしてCPU17は、太股部ユニット3～6、すね部ユニット7～10、首部ユニット11及び頭部ユニット12内部の電子部品43をそれぞれ対応する制御信号S1に基づいて駆動制御し、かくして太股部ユニット3～6、すね部ユニット7～10、首部ユニット11及び頭部ユニット12にそれぞれロボット1が例えば前進するために必要な動作を実行させることができるようになされている。

【0038】因みにこの制御部ユニット15においては、胴体部ユニット2の第1のスロット2Aに装填されたとき、第2のCPUバス23にペリフェラルインターフェイス32を介して接続されたパラレルインプットア

ウトプット（PIO）55又はシリアルコミュニケーションコントロール（SCC）56がそれぞれカードバス20を介して胴体部ユニット2に設けられた対応する外部端子57A又は57Bに電気的に接続される。

【0039】これによりこのロボット1では、外部端子57A又は57Bに接続し得る例えばパーソナルコンピュータ（図示せず）からパラレルインプットアウトプット55又はシリアルコミュニケーションコントロール56を介して制御部ユニット15内のデバッグ処理を実行し得るようになされている。

【0040】またこの制御部ユニット15には、第2のCPUバス23にタイマー58が接続されており、例えばCPU17の動作時にインタラクティブな動作を必要とするときにこのタイマー58を用いるようになされている。

【0041】(1-2) 第1の実施の形態による動作及び効果

以上の構成において、このロボット1では、制御部ユニット15と、メモリ部ユニット16とが胴体部ユニット2の第1又は第2のスロット2A又は2Bに装填されることにより、当該制御部ユニット15のCPU17がメモリ部ユニット16のメモリ18からアプリケーションプログラムを読み出すと共に、この胴体部ユニット2内部のメモリ19から形態情報及び基本動作プログラムを読み出す。

【0042】そしてこのロボット1では、CPU17が形態情報に基づいて当該ロボット1の形態を認識すると共に、アプリケーションプログラムに基づいてロボット1の行動タイプを認識し、この状態において基本動作プログラム及び形態情報に基づいて各構成ユニット3～12の電子部品43を駆動制御することにより基本動作プログラムの上位のプログラムから与えられる命令に応じた動作を実行する。

【0043】この場合ロボット1では、基本動作プログラムを胴体部ユニット2内部のメモリ19に記憶しておき、当該胴体部ユニット2から着脱自在な制御部ユニット15内部のメモリ33にオペレーションシステムのみを記憶させておけば良く、従つて制御部ユニット15を交換する場合でも、新たな制御部ユニット15内部のメモリ33に基本動作プログラムをダウンロードする必要がない。

【0044】このためこのロボット1では、既存の制御部ユニット15を性能の向上したCPUが収納された制御部ユニットに容易に交換することができる。

【0045】またこのように制御部ユニット15内部のメモリ33には、オペレーションシステムのみを記憶させていることから、この制御部ユニット15を他のロボットにも用いることができる。かくして制御部ユニット15の汎用性を向上させることができる。

【0046】さらにこのロボット1では、形態情報及び

中位動作プログラムに基づいて胴体部ユニット2を除く各構成ユニット3～12を所定状態に駆動制御することから、上位動作プログラム及び下位動作プログラムからなる階層構造の動作プログラムよりも基本動作プログラムの構成を簡略化することができる。

【0047】さらにこのロボット1では、制御部ユニット15と同様にしてメモリ部ユニット16を容易に交換することができ、すなわち異なる種類の行動タイプ情報を持つメモリ部ユニット16を胴体部ユニット2の第2のスロット2Bに装填するだけでロボット1に異なる行動タイプの動作を容易に実行させることができる。

【0048】以上の構成によれば、胴体部ユニット2内部のメモリ19に形状情報及び基本動作プログラムを記憶し、ロボット1の動作時に当該胴体部ユニット2の第1のスロット2Aに着脱自在に装填された制御部ユニット15のCPU17によりこの形状情報及び基本動作プログラムを読み出すようにしたことにより、この制御部ユニット15を性能の向上したCPUが収納された新たな制御部ユニットに容易に交換することができ、かくして機能及び性能を容易に向上し得るロボットを実現することができる。

【0049】また制御部ユニット15と同様にメモリ部ユニット16も胴体部ユニット2の第2のスロット2Bに着脱自在に装填して保持させることにより、当該メモリ部ユニット16をその内部のメモリ18に記憶された行動タイプ情報を記憶されたメモリ18が収納されたメモリ部ユニット16に容易に交換することができ、かくして機能及び性能を容易に向上し得るロボットを実現することができる。

【0050】(2) 第2の実施の形態

(2-1) 第2の実施の形態によるロボットの構成

図1との対応部分に同一符号を付して示す図6は、第2の実施の形態によるロボット50を示し、胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12に加えて当該胴体部ユニット51の複数の所定位置にそれぞれ設けられた連結部51Aに新たに尻尾部ユニット等のような所定の構成ユニット(以下、これを追加構成ユニットと呼ぶ)52が着脱自在に連結される点と、この追加構成ユニット52の連結に応じて制御部ユニット53により形態情報を変更する点とを除いて、上述した第1の実施の形態によるロボット1とほぼ同様に構成されている。

【0051】実際上図4及び図5との対応部分に同一符号を付して示す図7及び図8において、胴体部ユニット51は、内部のメモリ54に基本動作プログラム及び形態情報(追加構成ユニット52の連結前のロボット50の形態を表す)に加えて、HUB55の各連結部51Aに対応する連結点P1の位置情報を記憶されると共に、各連結部51Aにそれぞれ内部に配設されたシリアルバス41を介してHUB55と接続されたコネクタ(図示

せず)が設けられている。

【0052】追加構成ユニット52は、内部に胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12と同様にHUB40及び電子部品43が収納されると共に、当該内部に配設されたシリアルバス41を介してHUB40と接続されたコネクタ(図示せず)が設けられており、胴体部ユニット51の対応する連結部51Aに物理的に連結されることによりHUB40を当該胴体部ユニット51のHUB55にシリアルバス41を介して電気的に接続し得るようになされている。

【0053】またこの追加構成ユニット52は、内部にマスクROM又はフラッシュROM等の不揮発性でなるメモリ56が収納されており、当該メモリ56には、この追加構成ユニット52に応じたユニット情報が記憶されている。

【0054】そしてこのロボット50では、胴体部ユニット51の第1のスロットに制御ユニット53が装填され、これによりこの制御ユニット53のCPU57が起動すると共に、メモリ33から読み出したオペレーションシステムを起動させると、胴体部ユニット51内部のメモリ54から形態情報及び位置情報を読み出してこれらをSDRAM36にダウンロードすると共に、胴体部ユニット51内部のSBH26、HUB55、シリアルバス41及び追加構成ユニット52のHUB40を順次介して、この追加構成ユニット52のメモリ56からこれに記憶されているユニット情報を読み出し、このユニット情報をSDRAM36にダウンロードする。

【0055】そしてこのCPU57は、図9に示すように、この後SDRAM36からこれにダウンロードした形態情報、位置情報及びユニット情報を読み出し、これら読み出した形態情報、位置情報及びユニット情報に基づいて、追加構成ユニット52が胴体部ユニット51に連結される前のロボット50の形態に応じたツリー構造を当該胴体部ユニット51に追加構成ユニット52が連結された後ロボット50の形態に応じたツリー構造に変更することにより、当該形態情報を変更し得るようになされている。

【0056】かくしてこのCPU57は、このようにして変更した形態情報(以下、これを変更形態情報と呼ぶ)に基づいて、胴体部ユニット51のどの連結部51Aにどのような追加構成ユニット52が連結され、またこの結果としてロボット50の形態がどのように変更されたかを認識することができるようになされている。

【0057】またこのCPU57は、変更形態情報をSDRAM36に一旦ダウンロードすると共に、胴体部ユニット51内部のメモリ54から基本動作プログラムを読み出し、これをSDRAM36に一旦ダウンロードする。

【0058】そしてCPU57は、SDRAM36から変更形態情報を読み出すと共に、基本動作プログラムを

読み出してこれを起動させることにより、当該基本動作プログラムの上位動作プログラムから例えば「前進」といつたような所定の命令が与えられると、この基本動作プログラムの中位動作プログラム及び変更形態情報に基づいてロボット50を「前進」させるために胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12及び追加構成ユニット52に対してそれぞれ必要な「右すね部を上げろ」等のような各種命令に応じた制御信号S2を生成し、これら各制御信号S2を胴体部ユニット51のHUB27から胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12及び追加構成ユニット52にそれぞれ与える。

【0059】これによりCPU57は、胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12及び追加構成ユニット52の電子部品43をそれぞれ対応する制御信号S2に基づいて駆動制御し、かくして胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12及び追加構成ユニット52にそれぞれロボット1が前進するために必要な動作を実行させることができるようになされている。

【0060】(2-2) 第2の実施の形態による動作及び効果

以上の構成において、このロボット50では、制御部ユニット53内部のCPU57が、胴体部ユニット51内部のメモリから読み出した形態情報及び位置情報と、胴体部ユニット51に連結された追加構成ユニット52内部のメモリ56から読み出したユニット情報に基づいて、この形態情報を胴体部ユニット51に追加構成ユニット52が連結された後のロボット50の形態に応じて変更形態情報に変更する。

【0061】そしてこのロボット50では、CPU57が基本動作プログラム及び変更形態情報に基づいて胴体部ユニット51を除いた各構成ユニット3～12及び追加構成ユニット52の電子部品43を駆動制御することにより、当該形態の変更されたロボット50を基本動作プログラムの上位のプログラムから与えられる命令に応じて動作させる。

【0062】この場合ロボット50では、胴体部ユニット51内部のメモリ54に予め基本動作プログラムを記憶していることから、制御部ユニット53の交換時にその内部のメモリ33に基本動作プログラムをダウンロードせずに容易に交換することができる。

【0063】またこのロボット50では、胴体部ユニット51に追加構成ユニット52が連結されて当該ロボット50の形態が変更されても、制御部ユニット53内部のメモリ33にこのロボット50の新たな形態に応じた基本動作プログラムをダウンロードする必要がなく、かくしてロボット50の形態を容易に変更することができる。

【0064】この結果このロボット50では、1つの制御部ユニット53によりロボット50における形態の変更に容易に対応することができると共に、当該制御部ユ

ニット53を形態に係わらずに他のロボットにも容易に用いることができ、かくして上述した第1の実施の形態によるロボット1(図1)の場合よりも制御部ユニット53の汎用性をさらに向上させることができる。

【0065】以上の構成によれば、胴体部ユニット51内部のメモリ54に形態情報及び基本動作プログラムを記憶し、当該胴体部ユニット51の第1のスロットに着脱自在に装填される制御部ユニット53によりこの胴体部ユニット51内部のメモリ54から形態情報及び基本動作プログラムを読み出し、この読み出した形態情報及び基本動作プログラムに基づいてロボット50を動作させることにより、制御部ユニット53を容易に効果することができ、かくして制御部ユニット53内部のCPU57の機能及び性能を容易に向上し得るロボットを実現することができる。

【0066】また胴体部ユニット51に追加構成ユニット52が連結されてロボット50の形態が変更された場合でも、これに応じて形態情報を変更するようにしたことにより、ロボット50の形態を変更に変更することができ、かくして機能及び性能を容易に向上し得るロボットを実現することができる。

【0067】(3) 他の実施の形態

なお上述の第1及び第2の実施の形態においては、本発明を4足歩行型のロボット1、50に適用するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、2足歩行型や、車型、2輪推進型又はこれらの変形型等のように、この他種々の形態のロボットに適用することができる。

【0068】また上述の第1及び第2の実施の形態においては、胴体部ユニット2、51の第1又は第2のスロット2A又は2Bに装填された制御部ユニット15、53とメモリ部ユニット16とが当該胴体部ユニット2、51内部においてカードバス20を介して電気的に接続されるようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、例えば図10に示すように、胴体部ユニット2、51と、制御部ユニット15、53と、メモリ部ユニット16とを直列に接続するようにしても良い。

【0069】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、CPU17、57が基本動作プログラムの上位動作プログラムから与えられる動作命令に従つてロボット1を動作させるようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、例えば図2との対応部分に同一符号を付して示す図11において、ロボット80の胴体部ユニット81に第1及び第2のスロットに加えて第3のスロット(図示せず)を設け、この第3のスロットにPCカード構成でなり例えば無線LAM(Local Area Network)が収納された通信部ユニット82を着脱自在に装填することにより当該通信部ユニット82をカードバス20を介して制御部ユニット15に電気的に接続し、かくしてCPU17に通信部ユニット82を介して外部

から得られる動作命令に基づいてロボット80を動作させるようにしても良い。またCPU17、57がイーサネット等を介して外部から得られる動作命令に基づいてロボットを動作させる等のように、この他種々の媒体を介して外部から得られる動作命令に基づいてロボットを動作させるようにしても良い。

【0070】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、制御部ユニット15、53と、メモリ部ユニット16と、胴体部ユニット2、51とをカードバス20を介して電気的に接続するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、制御部ユニット15、53と、メモリ部ユニット16と、胴体部ユニット2、51とを、カードバス20に代えてこの他種々の構成となるバスを介して電気的に接続するようにしても良い。

【0071】さらに上述の第1の実施の形態においては、胴体部ユニット2内部のメモリ19に予め基本動作プログラム及び形態情報を記憶するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、当該胴体部ユニット2内部のメモリ19に上位動作プログラム及び下位動作プログラムの階層構造となる動作プログラムを予め記憶しておき、CPU17により形態情報を用いずにこの動作プログラムのみでロボット1を動作させるようにしても良い。

【0072】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、胴体部ユニット2、51内部のメモリ19、54に上位動作プログラム及び中位動作プログラムからなる階層構造の基本動作プログラムを予め記憶するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、胴体部ユニット2、51内部のメモリ19、54に基本動作プログラムの中位動作プログラムを予め記憶しておき、当該基本動作プログラムの上位動作プログラムをメモリ部ユニット16内部のメモリ18に予め記憶するようにしても良い。

【0073】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、胴体部ユニット2、51内部のメモリ19、54に基本動作プログラムを予め記憶するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、当該胴体部ユニット2、51内部のメモリ19、54に記憶されている基本動作プログラムを必要に応じて書き換えるようにしても良い。

【0074】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、制御部ユニット15、53のCPU17、57により基本動作プログラム及び形態情報に基づいてロボット1を動作させるようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、制御部ユニット内部にロボットが各種動作を重ねる毎にこの動作を学習する学習機能を持たせ、この学習結果に基づいて基本動作プログラム及び又は形態情報を書き換えるようにしても良く、又これに加えてこのように学習結果に基づいて書き換えた基本動作プログラム及び又は形態情報と、他の同一形態

又は異なる形態のロボットの同様に学習結果に基づいて書き換えた基本動作プログラム及び又は形態情報を遺伝的アルゴリズムを用いて交配させるようにしても良い。

【0075】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、胴体部ユニット2、51内部に基本動作プログラム及び形態情報が予め記憶されたメモリ19、54を収納するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、この基本動作プログラム及び形態情報が予め記憶されたメモリ19、54を制御部ユニット15、53と電気的に接続することができれば、胴体部ユニット2、51を除く他のいずれかの構成ユニット3～12又は追加構成ユニット52内部に収納させたり、又は基本動作プログラムのみが予め記憶されたメモリと、形態情報が予め記憶されたメモリとをそれぞれ異なるいずれかの構成ユニット2～12内部又は追加構成ユニット52内部に収納するようにしても良い。

【0076】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、胴体部ユニット2、51の第2のスロット2Bに、行動タイプ情報が記憶されたメモリが収納されたメモリ部ユニット16を装填するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、胴体部ユニット2、51の第2のスロット2Bにこのメモリ部ユニット16に代えて拡張用のメモリが収納されたメモリ部ユニットを装填するようにして、このメモリ部ユニットの拡張用メモリに必要に応じて種々の情報を記憶するようにしても良い。

【0077】さらに上述の第2の実施の形態においては、胴体部ユニット51に複数の連接部51Aを設けるようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、胴体部ユニット51のみならず、当該胴体部ユニット51を除く各構成ユニット3～12にもそれぞれ連結部を設け、これら各構成ユニット3～12にも追加構成ユニット52を連結させるようにしても良い。

【0078】さらに上述の第2の実施の形態においては、胴体部ユニット51内部のメモリ54に予め基本動作プログラムを記憶するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、メモリ部ユニット16内部のメモリにロボット50の各種形態に応じた複数の基本動作プログラムを予め記憶しておき、これら各種基本動作プログラムから、胴体部ユニット51への追加構成ユニット52の連結に応じて変更した形態情報に応じた基本動作プログラムを選定して用いるようにしても良い。

【0079】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、ユニット化されて所定の構成ユニットに着脱自在に保持され、各構成ユニットをそれぞれ所定状態に駆動制御する制御手段として、制御部ユニット15、53を適用するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、所定の構成ユニットに着脱自在に保持することができれば、この他種々の形状や構成でなる制

御手段を適用するようにしても良い。

【0080】さらに上述の第1及び第2の実施の形態においては、ユニット化されて所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段として、メモリ部ユニット16を適用するようにした場合について述べたが、本発明はこれに限らず、所定の構成ユニットに着脱自在に装填することができれば、この他種々の形状や構成でなる記憶手段を適用するようにしても良い。

【0081】

【発明の効果】上述のように本発明によれば、所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、各構成ユニットをそれぞれ所定状態に駆動制御する制御手段を設けることにより、制御手段を容易に交換することができ、かくして機能及び性能を容易に向上させ得るロボット装置を実現することができる。

【0082】また所定の構成ユニットに着脱自在に装填され、所望の動作タイプ情報が記憶された記憶手段を設けることにより、記憶手段をこれに記憶された動作タイプ情報とは異なる動作タイプ情報が記憶された記憶手段に容易に交換することができ、かくして機能及び性能を容易に向上させ得るロボット装置を実現することができる。

【0083】さらに各構成ユニットが連結されて構築された形態を各構成ユニットのそれぞれ固有のユニット情報によつて表す形態情報を記憶する第1の記憶手段と、所定の動作プログラムを記憶する第2の記憶手段と、単数又は複数の構成ユニットに追加して連結される単数又は複数の追加構成ユニットと、第1及び第2の記憶手段からそれぞれ形態情報及び動作プログラムを読み出し、当該読み出した形態情報を各構成ユニットに連結された追加構成ユニットに基づいて変更し、当該変更した形態情報及び動作プログラムに基づいて各構成ユニット及び各追加構成ユニットを所定状態に駆動制御する制御手段

とを設けるようにしたことにより、ロボットの形態を容易に変更することができ、かくして機能及び性能を容易に向上させ得るロボット装置を実現することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明によるロボットの構成の第1の実施の形態を示す略線的斜視図である。

【図2】制御部ユニットと、メモリ部ユニットと、胴体部ユニットとの接続の説明に供するプロックである。

【図3】形態情報を表すツリー構造を示す概念図である。

【図4】制御部ユニットの回路構成を示すプロック図である。

【図5】ロボットの回路構成を示すプロック図である。

【図6】本発明によるロボットの構成の第2の実施の形態を示す略線的斜視図である。

【図7】制御部ユニットの回路構成を示すプロック図である。

【図8】ロボットの回路構成を示すプロック図である。

【図9】追加構成ユニットが連結されることにより変更された形態情報を表すツリー構造を示す概念図である。

【図10】他の実施の形態による制御部ユニットと、メモリ部ユニットと、胴体部ユニットとの接続の説明に供する略線的プロックである。

【図11】他の実施の形態によるロボットの構成を示すプロック図である。

【図12】各種ロボットの形態の説明に供する略線的斜視図である。

【符号の説明】

1、50、80……ロボット、2～12、51、81……構成ユニット、15、53……制御部ユニット、16……メモリ部ユニット、17、57……CPU、18、19、33、54、56……メモリ、52……追加構成ユニット、82……通信部ユニット、S1、S2……制御信号。

【図1】

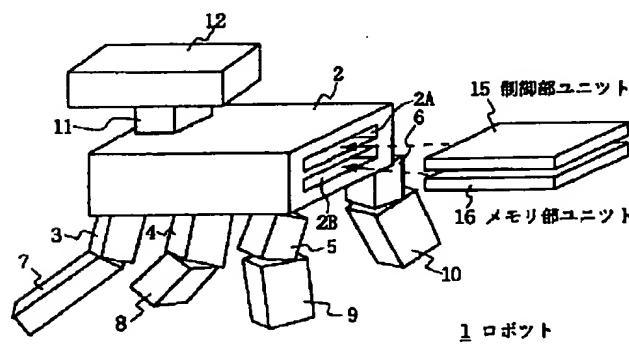


図1 第1の形態によるロボットの構成

【図2】

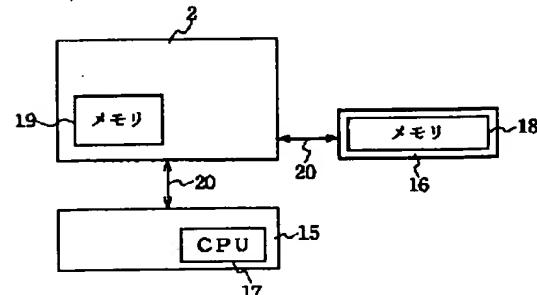


図2 制御部ユニットとメモリ部ユニットと
胴体部ユニットとの接続

【図3】

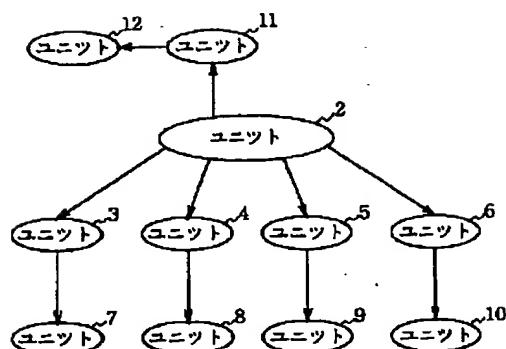


図3 ロボットの形態情報を表すツリー構造

【図4】

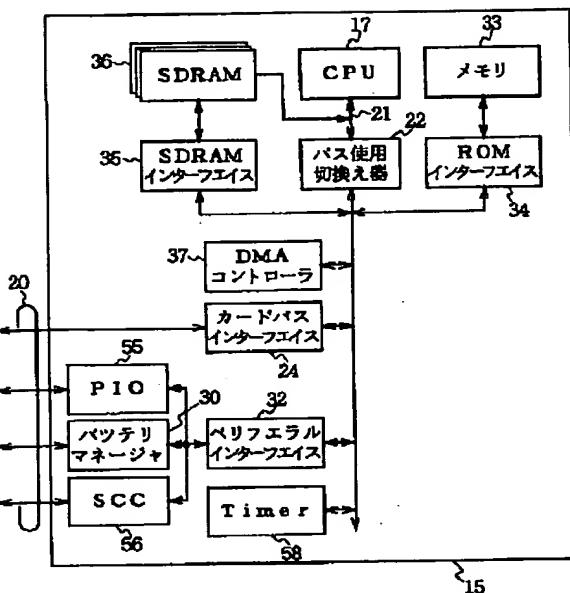


図4 制御部ユニットの構成

【図5】

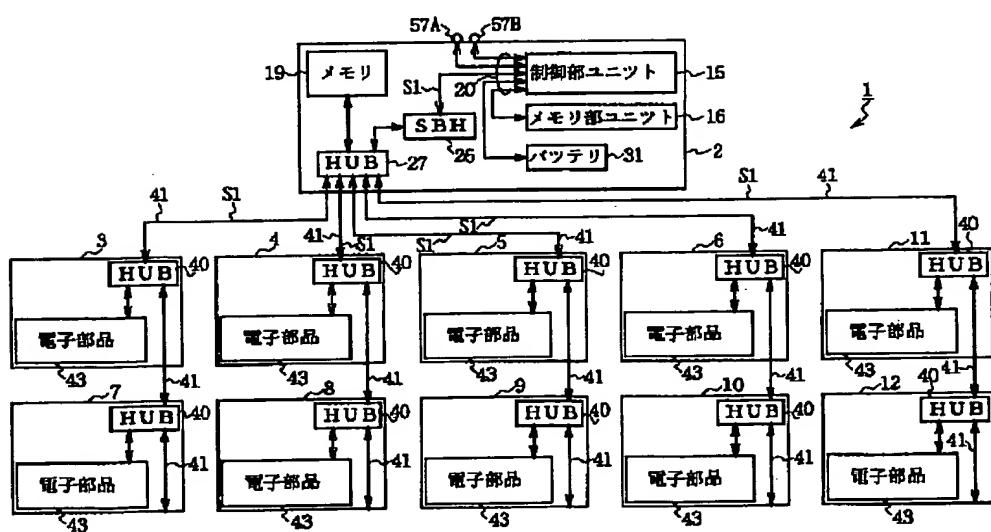


図5 ロボットの回路構成

【図6】

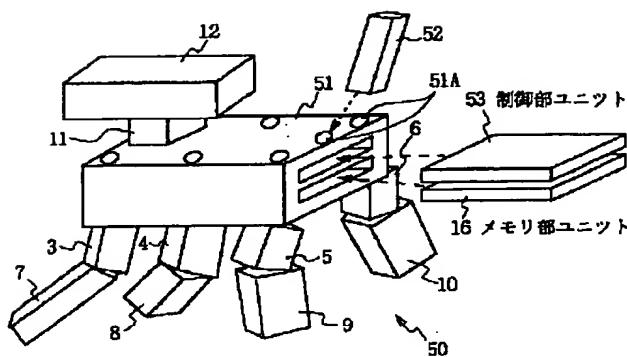


図6 第2の形態によるロボットの構成

【図7】

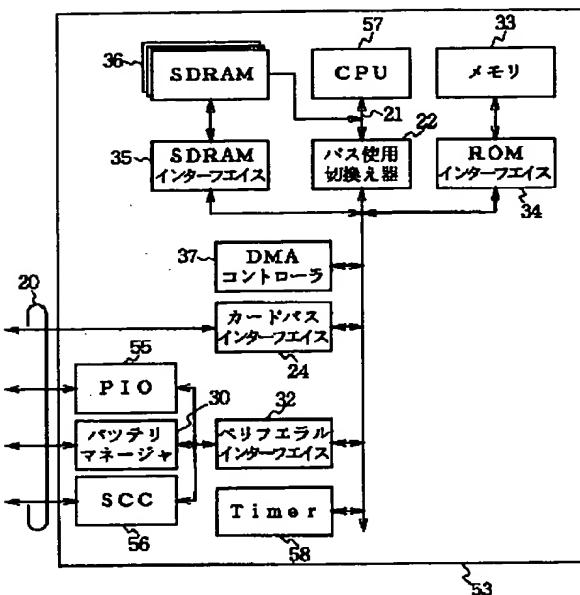
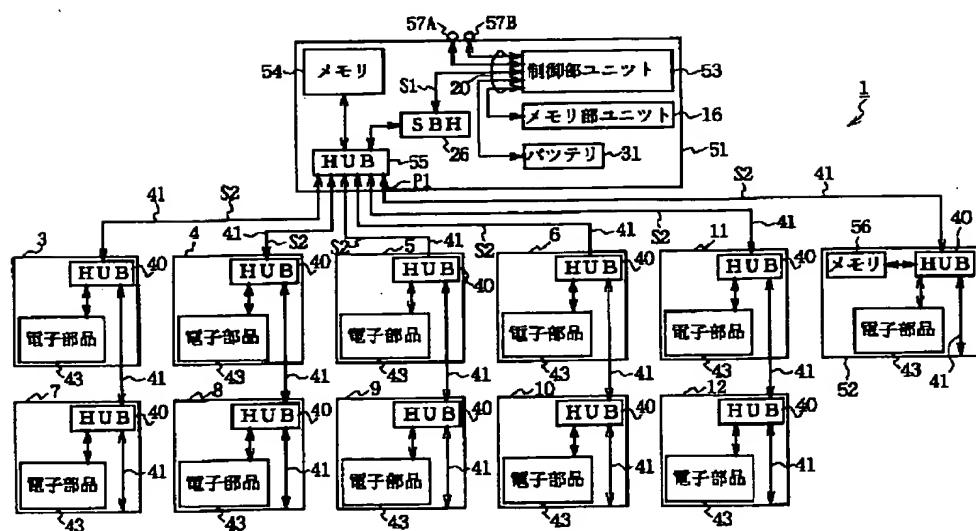


図7 制御部ユニットの構成

【図8】



【図9】

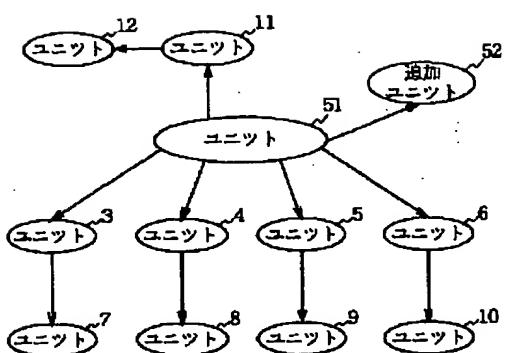


図9 ロボットの形態情報を表すツリー構造

【図11】

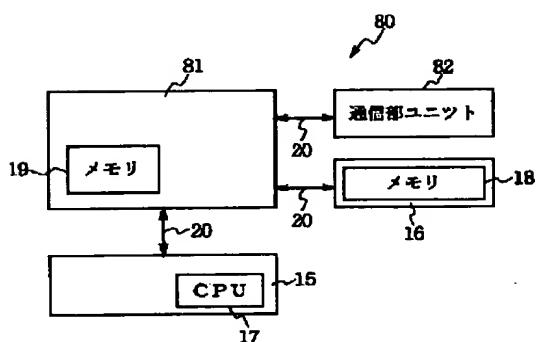


図11 他の実施の形態によるロボットの構成

【図10】

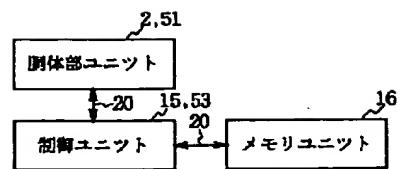


図10 他の実施の形態による制御部ユニットとメモリ部ユニットと胴体部ユニットとの接続

【図12】

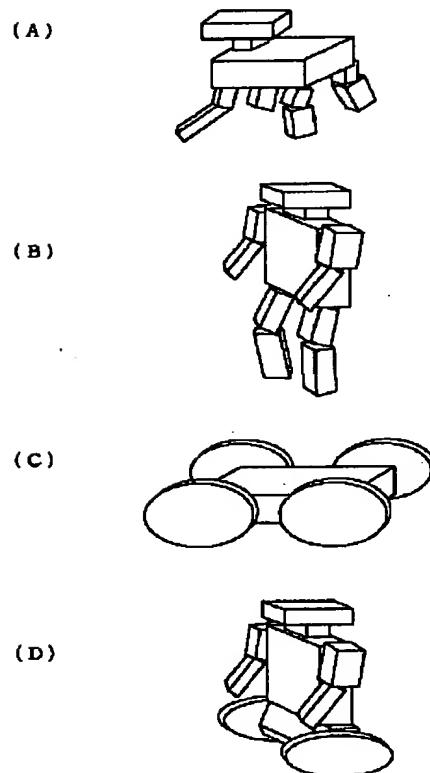


図12 ロボットの各種形態